

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
Image Problem Mailbox.**

#4

(19)



JAPANESE PATENT OFFICE

## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: **07146995 A**

(43) Date of publication of application: 06 . 06 . 95

(51) Int. Cl.

**G08G 1/00**  
**G01S 5/14**  
**G08G 1/13**

(21) Application number: **05314210**

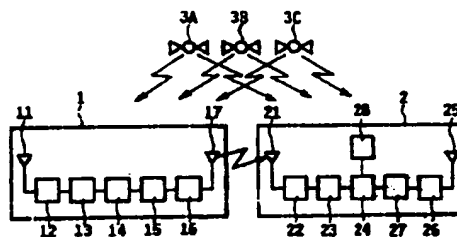
(22) Date of filing: 19 . 11 . 93

(71) Applicant: **NIPPONDENSO CO LTD**(72) Inventor: **FUJIE FUMIAKI****(54) MOBILE STATION POSITION MANAGEMENT SYSTEM****(57) Abstract**

**PURPOSE:** To orient the movement position of a mobile station accurately at all times even if the position measurement signal of a GPS satellite varies.

**CONSTITUTION:** The mobile station is provided with a GPS antenna 1 and a GPS receiver 12 and a computer 14 orients its movement position with position measurement signals of GPS satellites 3A-3C and also sends the oriented movement position and orientation time to a base station 2 through a radio antenna 17. The computer 24 of the base station 2 orients its position through a GPS antenna 25 and a GPS receiver 26 with time and calculates the position error between its oriented position and its predetermined position. The calculated position error is stored in time series together with its calculation time and the position of the mobile station 1 is corrected based on the position error at the closest calculation time to the orientation time received from the mobile station 1.

COPYRIGHT: (C)1995,JPO



(19) 日本国特許庁 (J P)      (12) 公開特許公報 (A)      (11) 特許出願公開番号  
特開平7-146995  
(43) 公開日 平成7年(1995) 6月6日

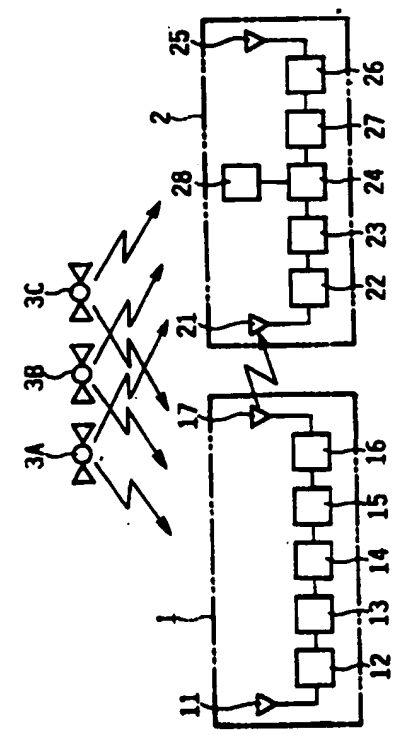
(51) Int. Cl. <sup>6</sup>	識別記号	庁内整理番号	F I	技術表示箇所
G 0 8 G 1/00	D	7531-3H		
G 0 1 S 5/14		4240-5J		
G 0 8 G 1/13		7531-3H		

審査請求 未請求 請求項の数1 F D (全 5 頁)

(21) 出願番号	特願平5-314210	(71) 出願人	000004280 日本電装株式会社 愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地
(22) 出願日	平成5年(1993)11月19日	(72) 発明者	藤江 文明 愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地 日本電装株式会社内
		(74) 代理人	弁理士 伊藤 求馬

(54) 【発明の名称】 移動局位置管理システム

(57) 【要約】  
【目的】 GPS衛星の測位信号が変動しても常に正確な移動局の移動位置を標定できる。  
【構成】 移動局1にはGPSアンテナ11とGPS受信機12が設けられ、コンピュータ14はGPS衛星3A~3Cの測位信号より自己の移動位置を標定するとともに、標定した移動位置と標定時刻を無線アンテナ17を経て基地局2へ送信する。基地局2のコンピュータ24は、GPSアンテナ25とGPS受信機26より経時的に自己の位置を標定し、標定された自己の位置と予め定められた自己の位置との位置誤差を算出する。算出された位置誤差はその算出時刻と共に時系列的に記憶され、移動局1より受信した標定時刻に最も近い算出時刻における位置誤差により、移動局1の位置が補正される。



## 【特許請求の範囲】

【請求項 1】 GPS 衛星の測位信号を受信して自己の移動位置を標定する手段と、標定した時刻を検出する手段と、上記移動位置と標定時刻を基地局へ送信する手段とを移動局に設け、一方、経時的に上記 GPS 衛星の測位信号を受信して自己の位置を標定する手段と、標定された自己の位置と予め定められた自己の位置との位置誤差を算出する手段と、算出された位置誤差をその算出時刻と共に時系列的に記憶する手段と、上記移動局より受信した標定時刻に最も近い上記算出時刻における位置誤差により上記移動位置を補正する手段とを基地局に設けたことを特徴とする移動局位置管理システム。

## 【発明の詳細な説明】

【0001】

【産業上の利用分野】 本発明は GPS (Global Positioning System) 衛星を使用して移動局の位置を正確に標定する移動局位置管理システムに関する。

【0002】

【従来の技術】 車両等に搭載されて移動する移動局の位置を正確に標定し管理するシステムは、ナビゲーションや交通管制等の各システムの前提となるものであり、近年、かかる移動局の位置検出に、米国の打ち上げた GPS 衛星を利用することが試みられている。これは地球周回軌道を回る 3 個ないし 4 個の測位用静止衛星の発信電波を受信して、三角測量の原理により自己の位置を知るもので、地磁気センサを使用した場合の如き外乱の影響を受けることが少なく、また、ジャイロの如く相対位置しか知り得ないという問題もない。

【0003】 しかし、GPS 衛星からの測位信号は、主に米国の国防上の理由から意図的にその軌道データが変動させられており、正確な位置決めには未だ問題がある。そこで、例えば特開平 4-354098 号公報には、固定されてその位置が予め正確に決定されている基地局においても GPS 衛星の電波を受信し、測位された基地局の位置と実際の位置との誤差を算出して、この誤差を補正值として移動局より送信された移動位置のデータを補正するようにしたものが示されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】 しかし、上記公報記載のシステムでは、移動局で測位して移動位置データを発信した後、基地局において他の移動局のデータ処理が終わるまで処理が遅れたり、また、パケット交換網等の中継装置を持つ通信手段を使用する場合にはトラヒック混雑等で通信が遅れると、この遅れ時間の間に補正值 (GPS 衛星の軌道データ中に含まれる誤差量) が変化してしまい、先に標定された当該移動局の位置を適正に補正することができないという問題がある。

【0005】 ここでトラヒック混雑について図 5 を使用して説明する。図において、ネットワークセンタ 6、複

数の制御局 4 A、4 B、複数の基地局 2 A、2 B がパケット交換網 5 により互いに結ばれている。移動局 1 A からのデータは無線により制御局 4 A へ送信され、パケット交換網 5 を通してネットワークセンタ 6 に送られる。ネットワークセンタ 6 ではデータ中に含まれる送り先の情報から該当の基地局、例えば 2 A にパケット交換網 5 を通してデータを送る。ここで、他の移動局 1 B から制御局 4 B を経てネットワークセンタ 6 に対して通信要求があると、ネットワークセンタ 6 ではこれらのデータ通信を順番に処理することになるから、通信要求が多数重なっていわゆるトラヒックが混雑し、通信に遅れが生じることになる。

【0006】 本発明はかかる課題を解決するもので、GPS 衛星の測位信号が変動しても常に正確な移動局の移動位置を標定できる移動局位置管理システムを提供することを目的とする。

【0007】

【課題を解決するための手段】 本発明の構成を図 4 で説明すると、GPS 衛星の測位信号を受信して自己の移動位置を標定する手段と、標定した時刻を検出する手段と、上記移動位置と標定時刻を基地局へ送信する手段とを移動局に設け、一方、経時的に上記 GPS 衛星の測位信号を受信して自己の位置を標定する手段と、標定された自己の位置と予め定められた自己の位置との位置誤差を算出する手段と、算出された位置誤差をその算出時刻と共に時系列的に記憶する手段と、上記移動局より受信した標定時刻に最も近い上記算出時刻における位置誤差により上記移動位置を補正する手段とを基地局に設けたものである。

【0008】

【作用】 上記構成において、GPS 衛星の測位信号が経時的に変動するとこれは基地局における位置誤差となって現れる。この位置誤差は基地局で時系列的に記憶され、移動局が自己の移動位置を標定した時刻に最も近い時刻における位置誤差により上記移動位置が補正される。したがって、GPS 衛星の測位信号が経時的に変動してもこれに関係なく常に正確な移動位置が知られる。

【0009】

【実施例】 図 1 には移動局位置管理システムの全体構成を示す。図において、移動局 1 は車両等に搭載されてその二次元座標、すなわち経度と緯度が時々刻々変化する。一方、基地局 2 は管理センター内に設置され、その経度と緯度は予め他の測量方法で正確に標定されており、変化しない。

【0010】 経度と緯度の二次元座標を知るには視野内の 3 つの GPS 衛星を使用すれば良い。そこで移動局 1 では、各 GPS 衛星 3 A、3 B、3 C より発信される、軌道データおよび発信時刻データを含む測位信号を GPS アンテナ 1 1 で受け、これを GPS 受信機 1 2 で復調してインターフェース 1 3 を介してコンピュータ 1 4 に

取り込む。コンピュータ14では後述する手順で信号処理を行い、処理後の信号をインターフェース15を介して無線送信機16に送り、ここで変調して無線アンテナ17を経て基地局2へ送信する。

【0011】基地局2では無線アンテナ21で上記移動局1から発信された変調信号を受信し、無線受信機22で復調してインターフェース23を介しコンピュータ24へ入力する。また、GPSアンテナ25とGPS受信機26により上記GPS衛星3A、3B、3Cからの測位信号を受信復調し、インターフェース27を介してコンピュータ24に入力する。コンピュータ24は後述の手順で移動局1の移動位置を算出し、これをディスプレイ28の地図上に表示する。

【0012】図2には、移動局1のコンピュータの信号処理手順を示す。ステップ101で以後の処理に必要な各種フラグ等の初期化を行う。続いて基地局2への送信タイミングであるか確認する(ステップ102)。この送信タイミングは前回の送信から一定時間経過したことを確認するものである。送信タイミングであれば、GPS衛星3A、3B、3Cからの測位信号に基づいて公知の方法により移動局の経度 $x(12)$ 、緯度 $y(12)$ を算出する(ステップ103)。ここで、12は算出時刻である。続いて、ステップ104で移動局1が搭載された車両番号 $n$ 、算出時刻12、移動位置 $(x(12), y(12))$ を基地局2へ送信する。

【0013】図3には、基地局2のコンピュータ24の信号処理手順を示す。ステップ201で以後の処理に必要な各種フラグ等の初期化を行い、移動局1からの受信があったか確認する(ステップ202)。受信がない場合にはGPS衛星3A、3B、3Cからの測位信号に基づいて基地局2の経度 $p(11)$ 、緯度 $q(11)$ を算出し(ステップ203)、下式により経度および緯度の補正值(すなわち誤差量) $\delta x(11)$ 、 $\delta y(11)$ を算出する(ステップ204)。

$$\delta x(11) = p(11) - P$$

$$\delta y(11) = q(11) - Q$$

ここで $P$ 、 $Q$ はそれぞれ基地局2の実際の経度と緯度で、予め他の測量方法で正確に決定されている。また、11は算出時刻である。ステップ205では、算出時刻11とこの時の上記補正值 $\delta x(11)$ 、 $\delta y(11)$ を、時刻11の順序で時系列的にメモリ内に記憶保存しておく。

【0014】上記ステップ202で移動局1からの受信があった場合には、続いて車両番号 $n$ 、算出時刻12、移動位置 $(x(12), y(12))$ の各データを取り込む(ステップ206)。ステップ207では、メモリ内に記憶されている補正值のうち、同一の算出時刻(すなわち12)における補正值 $(\delta x(12), \delta y(12))$ をメモリから読み出し、続いて、この補正值 $(\delta x(12), \delta y(12))$ を使用して下式により移動位置 $(x(12), y(12))$ を補正して、正確な位置 $(x'(12), y'(12))$ を得

る。

$$x'(12) = x(12) - \delta x(12)$$

$$y'(12) = y(12) - \delta y(12)$$

補正後の移動位置 $(x'(12), y'(12))$ はステップ209でディスプレイの地図上に表示される。

【0015】かくして、移動局1においてGPS測位された位置 $(x(12), y(12))$ を、これと同時刻12に基地局2でGPS測位した際の誤差量で補正しているから、補正後の位置 $(x'(12), y'(12))$ はGPS衛星の測位信号の変動に無関係に、時刻12における正確な車両位置を示している。

【0016】なお、移動局1の算出時刻12に該当する基地局2の算出時刻11がない場合には、最も近い算出時刻11の補正值 $(\delta x(11), \delta y(11))$ を使用する。また、上記実施例では経度、緯度のみの二次元測位について説明したが、4つのGPS衛星を使用して高度を含めた三次元測位をする場合にも本発明が適用できることはもちろんである。

【0017】上記実施例では移動局において処理遅れがある場合を問題としたが、既に説明したように、移動局と基地局が無線で直接結ばれず、パケット通信網を介して結ばれる場合には通信のトラヒック遅れが無視できない大きさになることがあり、本発明が特に有効となる。

【0018】

【発明の効果】以上の如く、本発明の移動局位置管理システムによれば、測位信号が経時的に変動するGPS衛星を使用して測位する場合に、基地局で他の移動局のデータ処理のために待ちが生じ、あるいは通信に遅延が生じても、各移動局の算出時刻における移動位置を常に正確に把握することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】移動局位置管理システムの全体ブロック構成図である。

【図2】移動局コンピュータの処理フローチャートである。

【図3】基地局コンピュータの処理フローチャートである。

【図4】クレーム対応図である。

【図5】トラヒック混雑を説明するパケット通信網の構成図である。

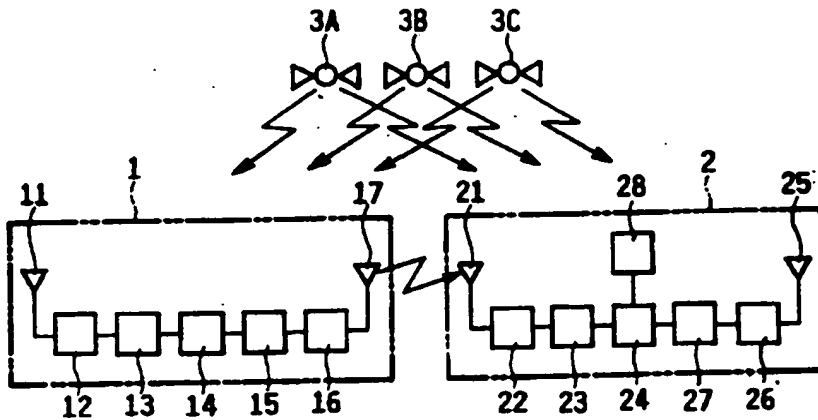
【符号の説明】

- 1 移動局
- 11 GPSアンテナ
- 12 GPS受信機
- 14 コンピュータ
- 16 無線送信機
- 17 無線アンテナ
- 2 基地局
- 21 無線アンテナ
- 22 無線受信機

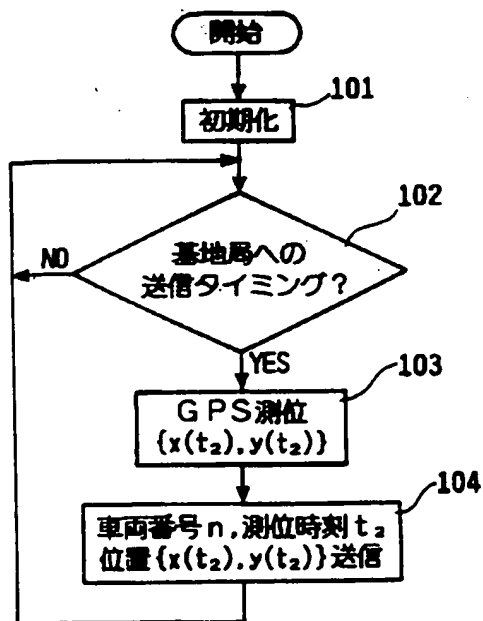
24 コンピュータ  
25 GPSアンテナ  
26 GPS受信機

28 ディスプレイ  
3A, 3B, 3C GPS衛星

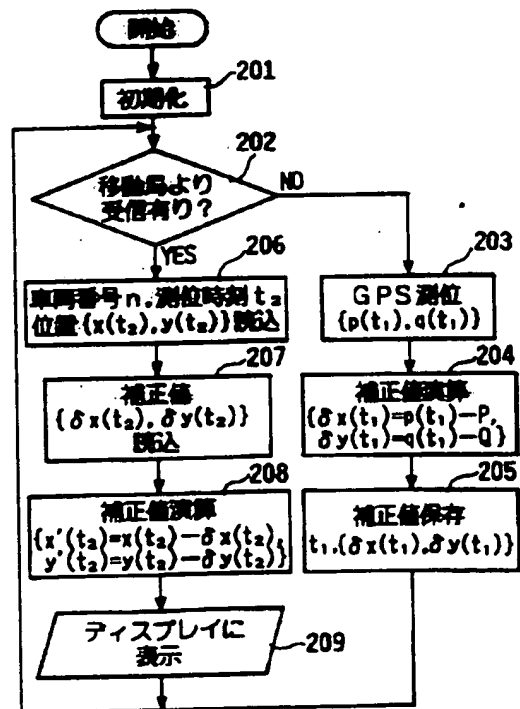
【図1】



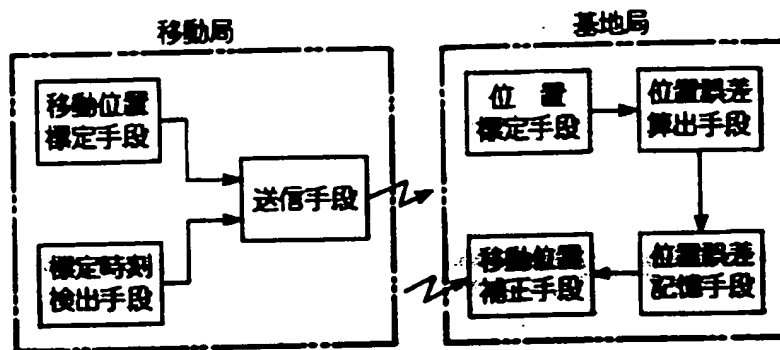
【図2】



【図3】



【図 4】



【図 5】

